**Práctica 1.**

**Importando CAD a Blender a Gazebo.**

Materia:

Dinámica y Control de Robots.

Carrera:

Ingeniería en Mecatrónica.

Grado y Grupo:

9°B

Integrantes:

Hernández Castillo Ana Yuritzi.

Hernández García Andrés de Jesús.

Rodríguez Rodríguez José Luis.

### **Objetivo:**

### Importar Diseño 3D de un brazo cartesiano a Blender y dar movimientos en los tres ejes, exportar de blender e importar a Gazebo .

### **Materiales:**

### Computadora con Ubuntu.

### Conexión a internet.

### AutoCAD.

### Blender.

### Gazebo.

### **Procedimiento:**

### Importar CAD a Bender.

### Dar movimiento en los 3 ejes correspondiente.

### Exportar Blender e importar a Gazebo.

### Dar movimiento en los ejes.

### **Resultados:**

### Brazo Cartesiano en AutoCAD:

### 

### 

### Brazo Cartesiano en Blender:

### [Brazo cartesiano.blend](Brazo%20cartesiano.blend)

### 

### Brazo Cartesiano en Gazebo:

### <Brazorobotico.zip>

### 